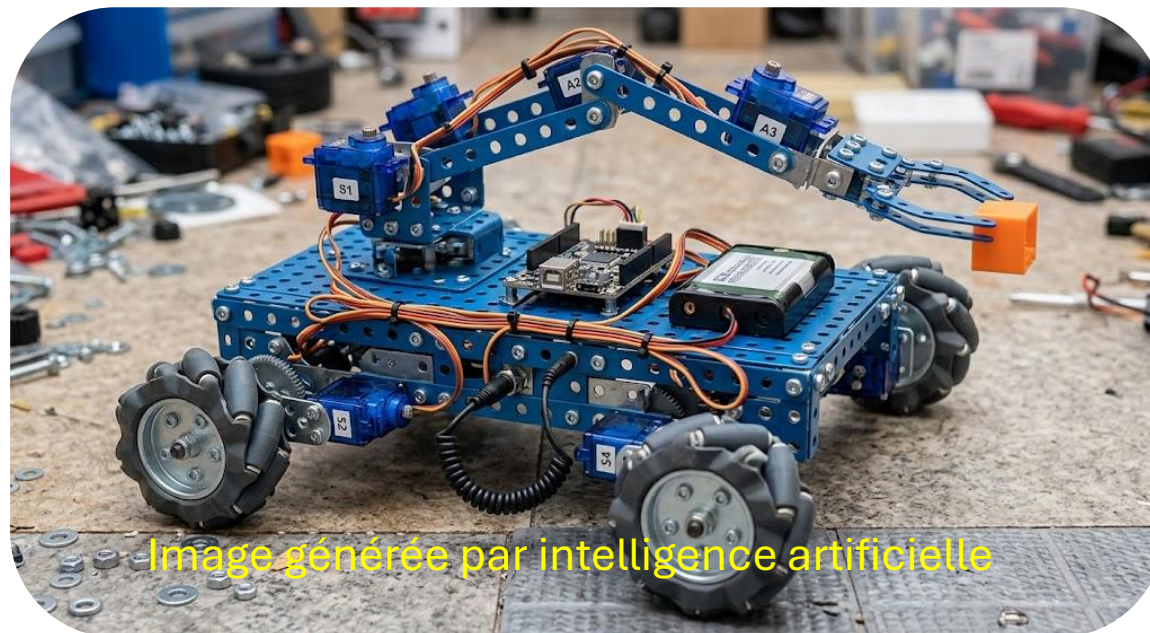
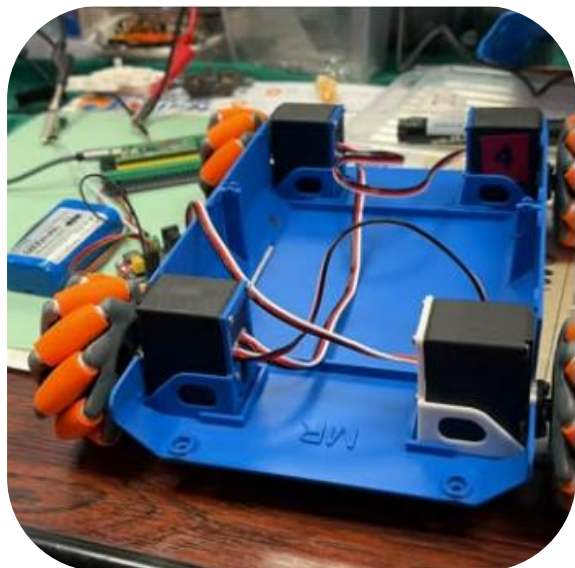
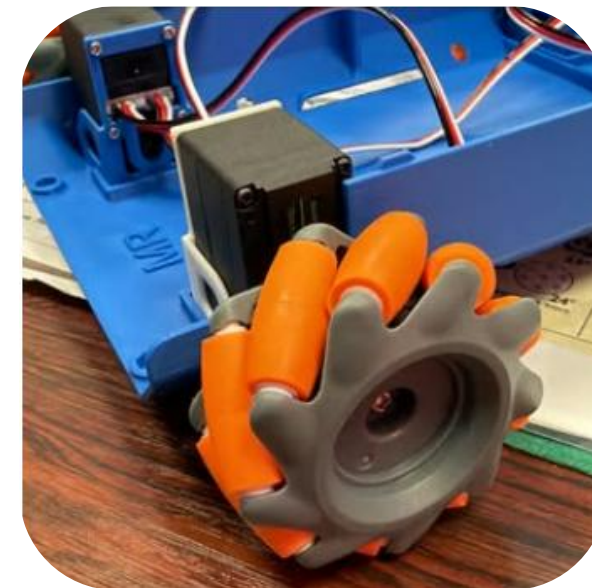


Projet Meccano Rover

Moteurs série à
rotation continue
et Servo



Concept final
avec en plus une télécommande Bluetooth LE
pour la phase 1



Déplacement
omnidirectionnel



Statut du projet

Le projet avance correctement en rencontrant un certain nombre de défis. Rappelons que le but de la phase 1 est de construire un modèle essentiellement basé sur l'impression 3D des composants afin d'alléger la structure de l'ensemble. La phase 2 qui interviendra après l'exposition 2026 permettra l'introduction d'une armature en conception Meccano et impression 3D.

Le moteur ST3215 standard offre un couple plus élevé mais une vitesse réduite, tandis que le ST3215-HS (High Speed) privilégie une vitesse de rotation deux fois plus rapide au détriment d'une partie de sa force, **la phase 2 permettra le test du ST3215-HS**

Caractéristique	ST3215 (Standard)	ST3215-HS (High Speed)
Vitesse à vide	45 RPM (0,222 sec / 60°)	106 RPM (0,094 sec / 60°)
Couple de blocage	30 kg.cm	20 kg.cm
Courant de blocage	2,7 A	2,4
Courant à vide	180 mA	240 mA
Constante de couple (Kt)	11 kg .cm/A	8.3 kg.cm/A

Projet Meccano Rover

La phase 2 introduira un nouveau pilote basé sur l'ESP32 en incluant un pilote waveshare différent de celui utilisé sur la phase 1

Servo compatibles



ST3215-HS Servo Motor



ST3215 Servo



ST3025 Servo



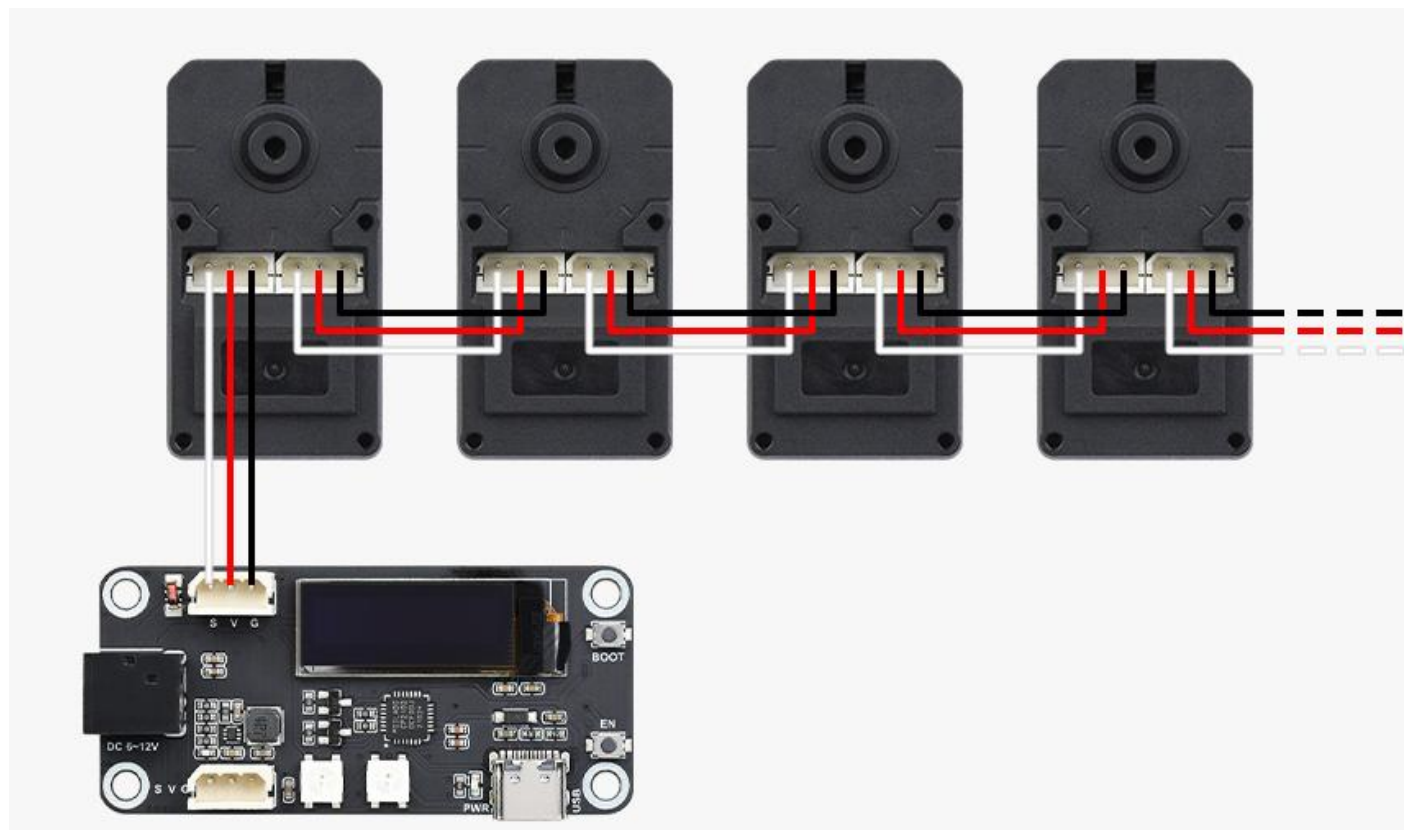
ST3020 Servo



SC09 Servo



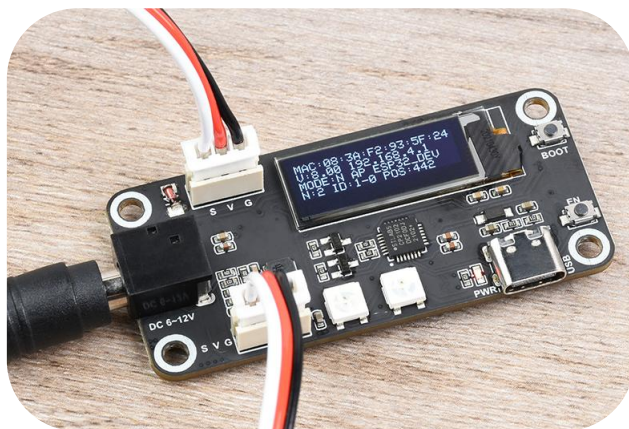
SC15 Servo



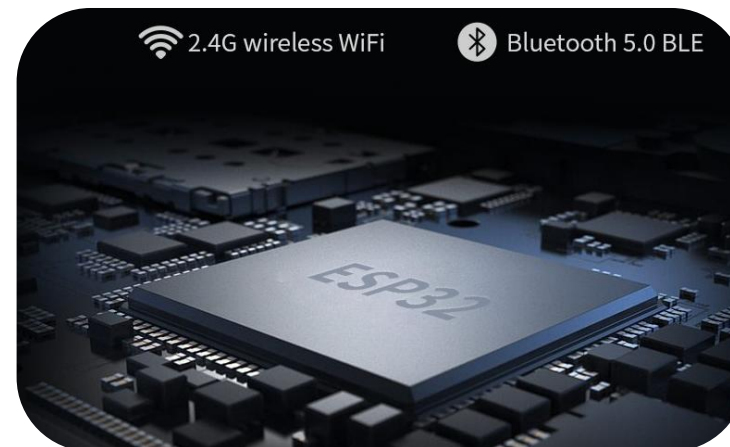
Projet Meccano Rover



Alimentation 12V



Statut graphique



Compatibilité WiFi et BLE

